

(12) NACH DEM VERTRAG ÜBER DIE INTERNATIONALE ZUSAMMENARBEIT AUF DEM GEBIET DES
PATENTWESENS (PCT) VERÖFFENTLICHTE INTERNATIONALE ANMELDUNG

(19) Weltorganisation für geistiges Eigentum
Internationales Büro



(43) Internationales Veröffentlichungsdatum
13. September 2001 (13.09.2001)

PCT

(10) Internationale Veröffentlichungsnummer
WO 01/67131 A1

(51) Internationale Patentklassifikation⁷: **G01S 13/93, 13/86, 13/87** (71) Anmelder (*für alle Bestimmungsstaaten mit Ausnahme von US*): **ROBERT BOSCH GMBH [DE/DE]; Postfach 30 02 20, 70442 Stuttgart (DE)**.

(21) Internationales Aktenzeichen: **PCT/DE01/00678**

(72) Erfinder; und

(22) Internationales Anmeldedatum:
22. Februar 2001 (22.02.2001)

(75) Erfinder/Anmelder (*nur für US*): **ZIMMERMANN, Uwe [DE/DE]; Hoferstrasse 34, 71636 Ludwigsburg (DE). PRUKSCH, Achim [DE/DE]; Schulstrasse 5, 74861 Neudenau (DE). UHLER, Werner [DE/DE]; Augsteinerstrasse 11, 76646 Bruchsal (DE).**

(25) Einreichungssprache: **Deutsch**

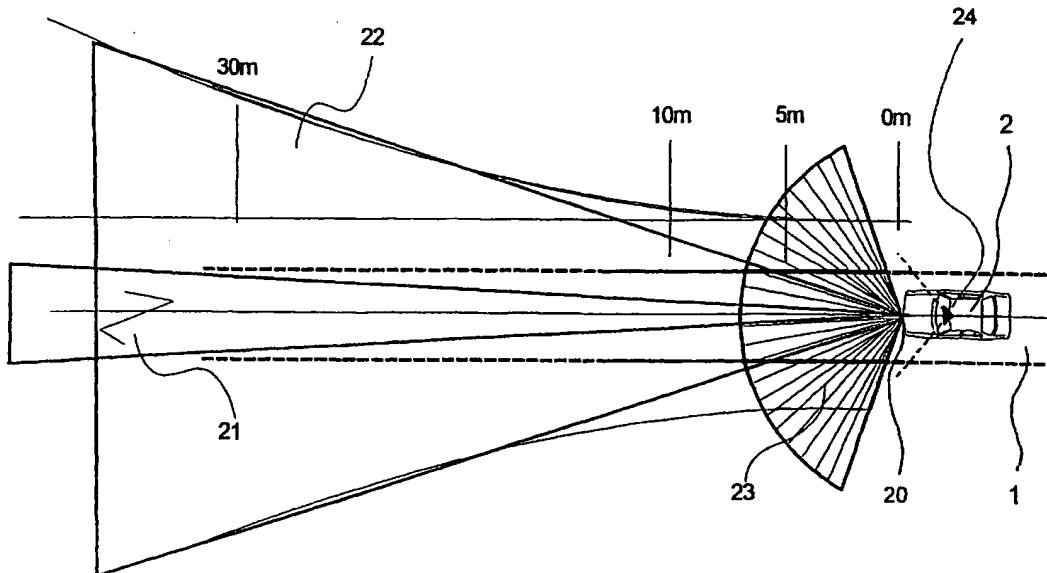
(81) Bestimmungsstaaten (*national*): **AU, JP, US.**

(30) Angaben zur Priorität:
100 11 263.3 8. März 2000 (08.03.2000) DE

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]

(54) Title: SYSTEM FOR DETECTING AN OBJECT

(54) Bezeichnung: **OBJEKTDETEKTIONSSYSTEM**



WO 01/67131 A1

(57) **Abstract:** The invention relates to a system for detecting an object, especially for an automobile (2). The inventive object detection system (20) has several object detectors and/or operating modes allowing for different detection ranges and/or detection zones. An object detector is preferably a radar sensor. In a first operating mode, said radar sensor has a relatively large detection range (21) covering a relatively small angular detection zone. In a second operating mode, the radar sensor has a small detection range (22) in relation to the former, covering a larger angular detection zone.

(57) **Zusammenfassung:** Es wird ein Objektdetektionssystem, insbesondere für ein Kraftfahrzeug (2) vorgeschlagen, bei dem das Objektdetektionssystem (20) mehrere Objektdetektoren und/oder Betriebsmodi aufweist, mit denen unterschiedliche Detektionsreichweiten und/oder Detektionsbereiche erfasst werden. Hierbei ist bevorzugt ein Objektdetektor ein Radarsensor, der in einem ersten Betriebsmodus eine relativ große Detektionsreichweite (21) bei einem relativ kleinen Winkel erfassungsbereich und in einem zweiten Betriebsmodus eine relativ dazu geringe Detektionsreichweite (22) bei einem vergrößerten Winkel erfassungsbereich aufweist.